

半導体歪ゲージを用いたハイダイナミックレンジ1軸力覚センサの開発

田村 龍也*, 辻 俊明 (埼玉大学), 境野 翔 (筑波大学, JST さきがけ)

Development of high dynamic range uniaxial force/torque sensor using semiconductor strain gauge
Ryuya Tamura, Toshiaki Tsuji (Saitama University), Sho Sakaino (University of Tsukuba, JST/presto)

Abstract

In order to extend the dynamic range of the force/torque sensor, a high dynamic range force measuring device that uses both a semiconductor strain gauge and a general strain gauge was developed. It was experimentally shown that the dynamic range can be extended without complicating the structure of the strain body.

キーワード：力計測，力制御，ハプティクス
(Force sensing, Force control, Haptics Tactile sensing)

1. まえがき

ロボットの活躍領域は近年急速に拡大しており、それとともに普及率も指数関数的に上昇している。この背景は、従来は自動車や家電など製造を行う産業用途での活躍が主であったが、現在は医療、介護やサービス業などの第三次産業に有効性が見込まれ、協働ロボット等が多く開発されていることからわかる。

協働ロボットの中でも特に人間を支援または人間の代替として活動するロボットが注目されている。これらのロボットには環境適応力が求められ、環境情報の取得が必要不可欠となっている。中でも力覚情報は多様な動作の実現のためには必須だと考えられ、実際 DENSO の多関節ロボット⁽¹⁾の安定した作業や ASIMO⁽²⁾のお茶を注ぐ動作、ROBEAR⁽³⁾の人を持ち上げるといった動作も力覚センサを用い、力覚情報を取得することで実現している。

これまでの力覚センサは、発生する力の大きさに合わせて、測定に際し適切なレンジの力覚センサを選出し使用されてきた。しかし多種多様な動作を一台のロボットで実現させる場合、それに導入する力覚センサはレンジが限定的なものではなく、よりハイダイナミックレンジ (HDR: High Dynamic Range) であることが求められる。また、HDR などだけではなく、ロボットに取り付け可能なサイズであることが求められる。

このような需要に対し、Jiang らは低剛性起歪体と高剛性起歪体を組み合わせた1軸⁽⁴⁾、2軸⁽⁵⁾の力情報を検知可能なHDR力覚センサを提案した。また起歪体を用いず、水晶振動子による圧電効果を利用しHDRで力覚検知を可能にした1軸のセンサも提案されている⁽⁶⁾。

さらに1軸、2軸での検知のみであったHDR力覚センサに対し、Okumura らは6軸の力情報を取得可能なHDR力覚センサ (size: 150 × 150 × 45 mm) を提案した⁽⁷⁾⁽⁸⁾。これはそれぞれが6軸の力情報を取得できる低剛性起歪体と高剛性起歪体を二段に重ね合わせた構造をしており、0.01N から1000N までの力覚検知が可能である。従来の10倍以上のダイナミックレンジを有した力覚センサとなった。

しかし、提案されてきたHDR力覚センサはセンサ自体のサイズが大きく、先述したようなロボットに導入する上で大きな問題となる。

これに対し我々は起歪体の構造自体を工夫することでHDRと小型化の両立を図るセンサ⁽⁹⁾の提案をした。このセンサは低剛性起歪体の形状がクロスアーチ型となっており、高剛性起歪体の隙間にフィットする構造となっている。センササイズは (80 × 80 × 23.5 mm) と小型化に成功し、測定レンジは0.2N ~ 500N を確保出来た。しかし、0.2N 以下の低荷重域での測定が不向きであることや、従来センサのHDRの広さを保つことが出来なかった。

このことから、小型かつHDRを有した力覚センサの実現には、被測定材料にあたるセンサ構造自体を工夫するのではなく、センシング部分の改革が必要であると考えた。

そこで本論文では、HDRを実現する新たな手法として、半導体ひずみゲージと金属箔ひずみゲージを併用した小型で単純な構造の力覚センサを提案する。従来は剛性の異なる起歪体を多段に使用することで実現していたHDRを、本センサでは単純な起歪体構造 (片持ち梁) 上に感度の異なるひずみゲージを導入すること (のみ) でHDRを実現した。

2. 力覚センシングの原理

力覚センサは力覚情報を測定するセンサである。力覚情報を測定するためには、被測定材料のひずみ、変化量、または素子の特性変化等を電気信号に変換する必要がある。実際、力覚センサには様々な測定方式が採用されており、ひずみゲージ式⁽¹⁰⁾⁽¹¹⁾、静電容量式⁽¹²⁾、光学式⁽¹³⁾⁽¹⁴⁾⁽¹⁵⁾などが実用化されている。本研究で提案する力覚センサはこの中でもひずみゲージ式の力覚センサである。

材料に引張力 (または圧縮力) P が加わる時、これに対応する応力 σ が材料内部に発生する。ここでこの応力に比例した引張りひずみ (または圧縮ひずみ) が発生し、長さ L の材料は $L + \Delta L$ (または $L - \Delta L$) に変形する。この時の L と ΔL の割合をひずみと呼ぶ。ひずみゲージはこのひずみを電気信号として検出することのできるセンシング素子のことである。

ひずみゲージ ひずみゲージは被測定対象に貼り付けて使用される。測定対象に力が加わりひずみが発生すると張り付けたひずみゲージにひずみが伝達される。この時ひずみゲージはひずみの大きさに比例して内部の抵抗体の抵抗値が変化する。これを検出し印加荷重と結び付けることで力覚情報の取得が行える。被測定対象に発生したひずみとひずみゲージの抵抗変化の関係を次式で表す。

$$\frac{\Delta R}{R} = K\varepsilon \dots \dots \dots (1)$$

各変数は ひずみ, R : 抵抗, ΔR : 抵抗変化, K : ゲージ率 である。ここで K はゲージ率と呼ばれるもので、各ひずみゲージ固有の比例定数である。またゲージ率の大きさは感度の高さを表す指標となる。

Table 1 に本研究で使用したひずみゲージの詳細を示す。本研究で使用するひずみゲージは金属箔ひずみゲージと半導体ひずみゲージの二種類である。使用するひずみゲージのゲージ率はそれぞれ異なる値となっており、このゲージの感度の違いを利用し、半導体ひずみゲージでは低荷重域を、金属箔ひずみゲージでは高荷重域のひずみの検出を行い、組み合わせることで HDR を実現する。

表 1 ひずみゲージ			
ひずみゲージ	材質	ゲージ率	ひずみ限界 [$\mu m/m$]
金属箔	Ni-C 系合金箔	2.25	3000
半導体	P 型 Si	182	20000

3. HDR1 軸力覚センサの設計

〈3・1〉 起歪体の構造 提案する力覚センサの構造を Fig. 1 に、起歪体の寸法を Table 2 に示す。本研究ではセンシング部分の提案による HDR の実現を目的としているため、起歪体の構造は非常に単純な片持ち梁を採用した。また、大荷重に耐えられるよう起歪体の材料は剛性の高い超々ジュラルミンを採用した。

〈3・2〉 ひずみゲージ貼り付け位置 有限要素法シミュレーションによる起歪体のひずみ分布と、ひずみゲージの貼り付け位置をそれぞれ Fig. 2, Fig. 3 に示す。

ひずみゲージは被測定対象のひずみが伝達することによ

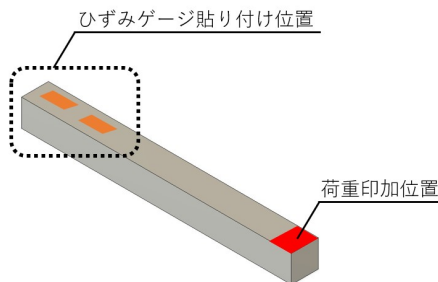


図 1 HDR1 軸力覚センサの CAD モデル

表 2 起歪体の寸法 [mm]			
	Length	Width	Height
Cantilever beam	100	10	10

り抵抗変化が生じるセンシング素子である。ひずみの変化は大変微小であるため、ひずみゲージの貼り付け位置は測定対象のよりひずみやすい部分に貼り付けることが求められる。よって有限要素法シミュレーションにより任意の荷重を印加、この時のひずみ分布をもとに貼り付け位置を決定した。

また、このシミュレーション結果より得られた本センサの定格荷重と定格荷重印加時の安全率のパラメータを Table 3 に示す。

表 3 定格荷重と安全率	
定格荷重 $F[N]$	安全率
200.0	1.145

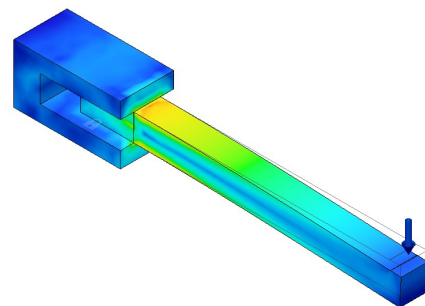


図 2 有限要素法シミュレーションによる結果

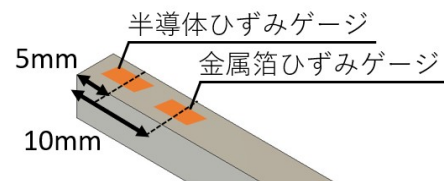


図 3 ひずみゲージの貼付位置

4. 性能試験

開発した HDR1 軸力覚センサの性能を評価するために荷重印加試験を行った。Fig. 1 に示す荷重印加位置に任意の荷重を印加し、その時の金属箔ひずみゲージと半導体ひずみゲージの出力を調べた。印加荷重は 0~2.5N の範囲で 0.5N 刻みに印加した。

実際に製作した力覚センサを Fig. 4 に、実験の様子を Fig. 5 に示す。さらに、試験より得られた金属箔ひずみゲージの出力を Fig. 6、半導体ひずみゲージの出力を Fig. 7 に示す。

Fig. 6, Fig. 7 を見比べると、同じ荷重を印加している時にそれぞれ出力が異なっていることが分かる。また、半導体ひずみゲージの出力のほうが大きく得られていることから、低荷重に対し高感度に出力を得られることが確認できた。

ここで、100g(1N) 印加時のシミュレーションによる起歪体自体のひずみ値と試験で得られた金属箔、半導体ひずみゲージの出力を比較する。金属箔、半導体ひずみゲージの値は荷重変化のない一定時間での平均出力を採用した。

シミュレーション 100g(1N) 印加時

- 金属箔ひずみゲージ貼り付け位置：6.658 $\mu\text{m}/\text{m}$
- 半導体ひずみゲージ貼り付け位置：7.047 $\mu\text{m}/\text{m}$

金属箔ひずみゲージ

- 100g(1N) 印加時：8.62 μ
- 無負荷時：-3.21 μ

半導体ひずみゲージ

- 100g(1N) 印加時：1358 μ
- 無負荷時：1.43 μ

金属箔ひずみゲージは無負荷時から 100g(1N) 印加時の間で約 11.8 μ の変位がみられる。シミュレーションで得た起歪体のひずみ出力に対し、約ゲージ率倍された出力が得られた。また、100g(1N) 印加時の出力をもとに無負荷時のノイズによる出力値を荷重変換すると、約 0.37N であった。よって金属箔ひずみゲージでは約 0.37N 以上の荷重であればノイズに埋もれることなく取得できる。

半導体ひずみゲージは無負荷時から 100g(1N) 印加時の間で約 1357 μ の変位がみられる。シミュレーションで得た起歪体のひずみ出力に対し、約ゲージ率倍された出力が得られた。また、100g(1N) 印加時の出力をもとに無負荷時のノイズによる出力値を荷重変換すると、約 0.001N であった。よって半導体ひずみゲージでは約 0.001N 以上の荷重であればノイズに埋もれることなく取得できる。

この結果より、1 つの起歪体上にゲージ率の異なるひずみゲージを張り付けることで、0.001N から定格荷重である 200N までの力覚情報の測定が本センサで可能であることが示された。

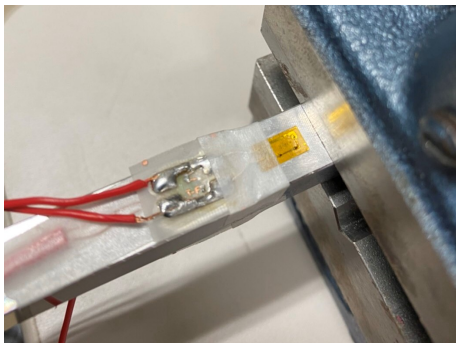


図 4 製作した HDR1 軸力覚センサ

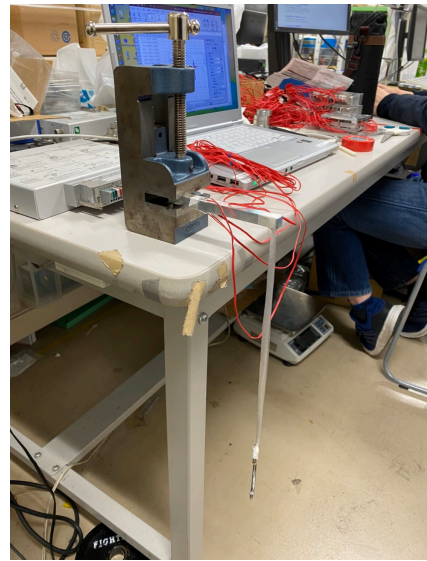


図 5 実験の様子

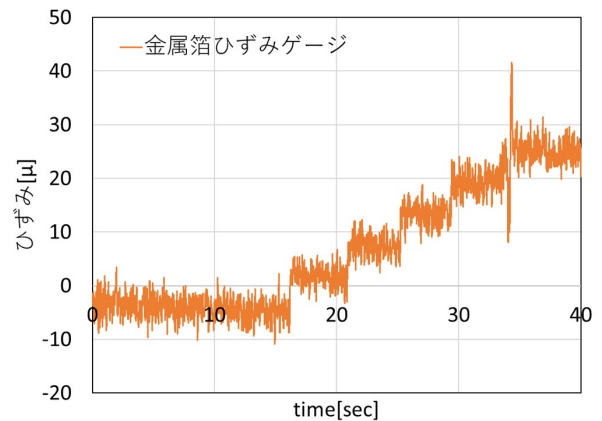


図 6 荷重印加時の金属箔ひずみゲージの出力

5. まとめ

小型かつ HDR を有した力覚センサの開発を目的とし、片持ち梁の起歪体に金属箔ひずみゲージと半導体ひずみゲージを貼り付ける構造のセンサを提案した。

本センサは半導体ひずみゲージと金属箔ひずみゲージを併用することで、0.001N～200N の範囲で力の測定が可能となり、分解能は 2×10^5 と従来よりも広いレンジを確保することが出来た。よって感度の異なるひずみゲージを併用することで、起歪体の構造自体は単純でもダイナミックレンジを有した力覚センサの実現が可能であることが示された。

今後は 1 軸のみで実現した本センサを 6 軸測定が可能なセンサへと拡張を行う。これにより小型かつ単純な構造の HDR6 軸力覚センサの開発を目指す。

謝 辞

この成果は、国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総

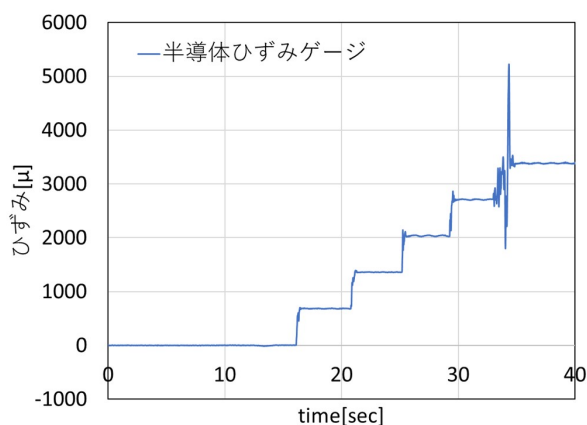


図7 荷重印加時の半導体ひずみゲージの出力

合開発機構（NEDO）の委託業務の結果得られたものであることをここに付記し、関係者各位に謝意を表する。さらに、本研究を進めるにあたり、丁寧かつ熱心なご指導を賜りました辻俊明准教授、境野翔助教をはじめ大河原寛研究員に深謝いたします。また、様々なご指摘をくださいました辻研究室の先輩方および同期の皆様に感謝いたします。

参考文献

- (1) カセンサ有コンプライアンス機能. <https://www.denso-wave.com/ja/robot/product/function/Acontact.html> [Online; accessed 2019-02-14]
- (2) Honda—ASIMO. <https://www.honda.co.jp/ASIMO/>. [Online; accessed 2019-02-14]
- (3) 介護支援ロボット研究用プラットフォーム ROBEAR. <http://rtc.nagoya.riken.jp/ROBEAR/>. [Online; accessed 2019-02-14]
- (4) Jun Jiang, Weihai Chen, Jingmeng Liu, Wenjie Chen, and Jianbin Zhang. Design of a Dual-Range Force Sensor for Achieving High Sensitivity, Broad Bandwidth, and Large Measurement Range. *IEEE Sens. J.*, Vol. 15, No. 2, pp. 1114–1123, 2015.
- (5) Jun Jiang, Weihai Chen, Jingmeng Liu, and Wenjie Chen. A cost effective multi-axis force sensor for large scale measurement : design , modeling , and simulation. pp. 188–193, 2013.
- (6) Yuichi Murozaki, Kousuke Nogawa, and Fumihito Arai. Miniaturized load sensor using quartz crystal resonator constructed through microfabrication and bonding. *Robomech J.*, Vol. 1, No. 1, p. 3, 2014.
- (7) Daisuke Okumura, Sho Sakaino, and Toshiaki Tsuji. High Dynamic Range Sensing by a Multistage Six-Axis Force Sensor with Stopper Mechanism. In *Proc. IEEE Int. Conf. Robot. Autom.*, pp. 1–6. IEEE, 2018.
- (8) 辻俊明, 奥村大輔, 境野翔. 多段型ハイダイナミックレンジ 6 軸力覚センサの小型化. 日本ロボット学会学術講演会, 2018.
- (9) Ryuya Tamura, Sho Sakaino, and Toshiaki Tsuji. Development of compact high dynamic range six-axis force sensor with cross-arch structure. In *Proc. IEEE Int.s*
- (10) Koichi Nishiwaki, Yoshifumi Murakami, Satoshi Kagami, Ya-

suo Kuniyoshi, Masayuki Inaba, and Hirochika Inoue. A six-axis force sensor with parallel support mechanism to measure the ground reaction force of humanoid robot. In *Proc. IEEE Int. Conf. Robot. Autom.*, Vol. 3, pp. 2277–2282, 2002.

- (11) Qiaokang Liang, Dan Zhang, Qunjun Song, Yunjian Ge, Huibin Cao, and Yu Ge. Design and fabrication of a six-dimensional wrist force / torque sensor based on E-type membranes compared to cross beams. *Measurement*, Vol. 43, pp. 1702–1719, 2010.
- (12) Felix Beyeler, Simon Muntwyler, and Bradley J. Nelson. A six-axis MEMS force-torque sensor with micro-Newton and nano-Newtonmeter resolution. *J. Microelectromechanical Syst.*, Vol. 18, No. 2, pp. 433–441, 2009.
- (13) Ji Chul Kim, Kyung Soo Kim, and Soohyun Kim. Note: A compact three-axis optical force/torque sensor using photo-interrupters. *Rev. Sci. Instrum.*, Vol. 84, No. 12, pp. 77–80, 2013.
- (14) Hao Su and Gregory S Fischer. A 3-axis optical force/torque sensor for prostate needle placement in magnetic resonance imaging environments. In *Proc. IEEE Int. Conf. Technol. Pract. Robot Appl.*, pp. 5–9. IEEE, 2009.
- (15) Panagiotis Polygerinos, Pinyo Puangmali, Tobias Schaeffter, Reza Razavi, Lakmal D Seneviratne, and Kaspar Althoefer. Novel miniature MRI-compatible fiber-optic force sensor for cardiac catheterization procedures. In *Proc. IEEE Int. Conf. Robot. Autom.*, pp. 2598–2603. IEEE, 2010.
- (16) 緒方浩二郎, 柏木邦雄, 小野耕三. 力覚センサ, 1991.
- (17) Ryosuke Hanyu, Toshiaki Tsuji, and Shigeru Abe. A simplified whole-body haptic sensing system with multiple supporting points. In *Proc. IEEE Int. Work. Adv. Motion Control*, pp. 691–696. IEEE, 2010.
- (18) 向井優, 野田善之. 六軸力覚センサの原理と構造. 精密工学会誌, Vol. 84, No. 4, pp. 303–306, 2018.